

## Weekly report n°4 :

## Objectifs de la séance :

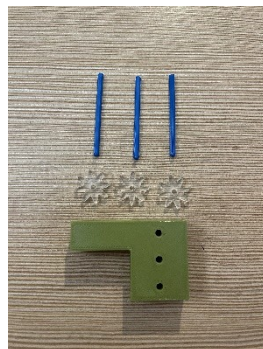
- Modifier les dimensions de l'engrenage
- Insérer des chevilles dans la base et les jointures pour les lier entre elles avec des vis
- Réfléchir aux ressorts à utiliser en fonction de la force déployée par le moteur linéaire
- S'intéresser au type de vis qui sera utilisé pour lier les pièces
- Modéliser les phalanges qui serviront de liaison entre les jointures et les aiguilles chirurgicales

## Réalisations de la séance :

J'ai commencé par modifier les dimensions de l'engrenage sur fusion 360 pour qu'ils fonctionnent correctement tout en tenant compte des dimensions de la jointure. J'ai également dû modifier la dimension des trous dans la jointure qui serviront à accueillir les engrenages.



Par la suite, j'ai directement entrepris de fabriquer ces pièces. La jointure a été réalisée grâce à l'imprimante 3D, et l'axe de fixation aussi. Cependant, pour l'engrenage lui-même, j'ai décidé de découper sa silhouette dans du plexiglas à l'aide de la découpeuse laser, pour plus de précision au niveau des dimensions des dents.



## Programme de la prochaine séance :

Insérer des chevilles dans la base et les jointures pour les lier entre elles avec des vis Réfléchir aux ressorts à utiliser en fonction de la force déployée par le moteur linéaire
---

S'intéresser au type de vis qui sera utilisé pour lier les pièces
---

Modéliser les phalanges qui serviront de liaison entre les jointures et les aiguilles chirurgicales
---

